



UNIVERSIDAD DE LAS PALMAS
DE GRAN CANARIA

PROYECTO DOCENTE CURSO: 2005/06

14091 - TÉCNICAS DE CONTROL

ASIGNATURA: 14091 - TÉCNICAS DE CONTROL

CENTRO: Escuela de Ingeniería de Telecomunicación y Electrónica

TITULACIÓN: Ingeniero de Telecomunicación

DEPARTAMENTO: INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

ÁREA: Tecnología Electrónica

PLAN: 13 - Año 200 **ESPECIALIDAD:**

CURSO: Tercer curso **IMPARTIDA:** Primer semestre **TIPO:** Optativa

CRÉDITOS: 6 **TEÓRICOS:** 3 **PRÁCTICOS:** 3

Descriptores B.O.E.

Sistemas realimentados de control. Controladores PID. Autómatas Programables. Análisis y diseño en el dominio del tiempo y la frecuencia. Técnicas modernas de control.

Temario

TEMA I. CONCEPTOS PRELIMINARES DE SISTEMAS DE CONTROL (3 horas)

- I.1. Introducción (1/4 hora)
- I.2. Clasificación de los sistemas de control (1/4 hora)
- I.3. Estructura general de un servosistema (1/4 hora)
- I.4. Procesos y plantas a controlar (1/4 hora)
- I.5. Técnicas de control (1/4 hora)
- I.6. Fundamentos matemáticos (1 hora)
 - I.6.1. Ecuaciones diferenciales y ecuaciones en diferencias
 - I.6.2. La transformada de Laplace y la transformada Z
- I.7. Representación de los sistemas de control (1/2 hora)
 - I.7.1. La función de transferencia
 - I.7.2. Diagramas de bloques y flujogramas
 - I.7.3. Fórmula de Mason
 - I.7.4. Ecuaciones de estado y representación
- I.8. Modelado matemático de los sistemas físicos (1/4 hora)

TEMA II. ANÁLISIS DE LOS SISTEMAS DE CONTROL (3 horas)

- II.1. Análisis en el dominio del tiempo (1 hora)
 - II.1.1. Comportamiento en régimen permanente
 - II.1.2. Comportamiento en régimen transitorio
 - II.1.3. Índices de funcionamiento
 - II.1.4. Simplificación de sistemas lineales
- II.2. Estabilidad (1 hora)
 - II.2.1. Introducción
 - II.2.2. Criterio de Routh y Jury

- II.3. Sensibilidad (1/2 hora)
- II.4. Perturbaciones (1/2 hora)

TEMA III. DISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL (10 horas)

- III.1. Acciones básicas de control (1 hora)
 - III.1.1. Controlador On-Off, P, PD, PI, PID, Lead, Lag y Lead-Lag
 - III.1.2. Implementación analógica de los controladores
 - III.1.3. Implementación digital de controladores analógicos y su programación
- III.2. Técnica del lugar de las raíces (2 horas)
 - III.2.1. Construcción y análisis del lugar de las raíces
 - III.2.2. Diseño del controlador usando el lugar de las raíces
- III.3. Dominio de la frecuencia (1 hora)
 - III.3.1. Análisis en el dominio de la frecuencia
 - III.3.2. Diseño del controlador usando la respuesta en frecuencia
- III.4. Controles PID (2 horas)
 - III.4.1. Reglas de sintonización para controladores PID
 - III.4.2. Modificaciones de los esquemas de control PID
 - III.4.3. Control con dos grados de libertad
- III.5. Diseño por realimentación del estado (1 hora)
 - III.5.1. Introducción
 - III.5.2. Asignación de polos
 - III.5.3. Observadores de estado
- III.6. Sistemas de control óptimo cuadráticos (1 hora)
- III.7. Control adaptativo (2 horas)
 - III.7.1. Introducción
 - III.7.2. El PID autoajustable
 - III.7.3. Reguladores de mínima varianza
 - III.7.4. Control adaptativo por modelo de referencia

TEMA IV. MOTORES (6 horas)

- IV.1. Introducción (1/2 hora)
- IV.2. El motor de corriente continua (2 horas)
 - IV.2.1. Principios básicos de funcionamiento
 - IV.2.2. Tipos de motores de corriente continua y su control
- IV.3. El motor de corriente alterna (2 horas)
 - IV.3.1. Principios básicos de funcionamiento
 - IV.3.2. Tipos de motores de corriente alterna y su control
- IV.4. Motor paso a paso (1 hora y media)
 - IV.4.1. Principios básicos de funcionamiento
 - IV.4.2. Tipos de motores paso a paso y su control

TEMA V. EL AUTÓMATA PROGRAMABLE (8 horas)

- V.1. Introducción (1/2 hora)
- V.2. Arquitectura del PLC (1/2 hora)
- V.3. Lenguajes de programación (4 horas)
- V.4. Implementación de instalaciones cableadas con PLC's (1 hora)
- V.5. Comunicaciones entre PLC's (1 hora)

Conocimientos Previos a Valorar

Electrónica analógica, electrónica digital, teoría de la señal.

Objetivos

Dar a conocer al alumno la Teoría de Control, tanto clásica como moderna, incidiendo en el diseño del controlador según la estrategia elegida en función de las características de la planta o proceso y los objetivos a conseguir.

Se estudiarán los tipos de motores más comunes y el modo de poder controlarlos.

Posteriormente nos centraremos en el estudio del PLC.

Metodología de la Asignatura

La metodología utilizada en esta asignatura se basa en la explicación de los temas en clase apoyándose en pizarra, transparencias y cañón de proyección. Se plantearán y resolverán problemas prácticos para clarificar la teoría expuesta.

Evaluación

TEORIA:

1) Actividades que liberan materia:

- Realización y presentación en clase de un trabajo (en la fecha asignada) relacionado con algún tema de la asignatura y con un 50% de la nota final (5 puntos)

2) Otras consideraciones:

- El alumno que no presente el trabajo en la fecha asignada deberá realizar el examen de convocatoria

- Deberá sacar un mínimo de 2.5 puntos sobre 5 en el trabajo o en el examen

PRÁCTICAS: las prácticas tienen parte de simulación en MATLAB/Simulink, montajes y programación de PLC's

1) Actividades que liberan materia:

- Evaluación continua, debiendo presentar cada una de las prácticas en las fechas marcadas y con un 50% de la nota final (5 puntos)

2) Otras consideraciones:

- Para optar a la evaluación continua el alumno no deberá tener más de dos faltas sin justificar.

- El alumno que no desee seguir la evaluación continua o no pueda, por tener mas de dos faltas sin justificar, deberá realizar un examen en las convocatorias oficiales de cada una de las partes: simulación en MATLAB/Simulink, diseño y montaje, programación de PLC's.

- Deberá tener aprobada cada práctica para aprobar las prácticas.

Para aprobar la asignatura deberá tener aprobada la parte de TEORIA y la parte de PRÁCTICAS

Descripción de las Prácticas

Las prácticas se realizarán en el Laboratorio de Integración de Equipos.

PRÁCTICA I: MATLAB/Simulink en el análisis y diseño de sistemas de control: (12h)

I.1. Modelado de sistemas. (3h)

I.2. Análisis de las respuestas en régimen transitorio y permanente. (3h)

I.3. Diseño en el lugar de las raíces (3h)

I.4. Modelado y análisis de sistemas en Simulink (3h)

PRÁCTICA II: Identificación de un motor y diseño de un controlador de velocidad y posición. (8h)

PRÁCTICA III: Programación de PLC's. (10h)

III.1. Presentación del material y del entorno de programación. Ejemplos prácticos. (4h)

III.2. Control de una depuradora. (3h)

III.3. Control de un sistema de semáforos. (3h)

Bibliografía

[1] Autómatas programables /

Albert Mayol i Badía.

Marcombo,, Barcelona : (1987)

842670672X

[2] Sistemas automáticos de control /

Benjamin C. Kuo.

Compañía Editorial Continental,, México : (1989) - (4ª reimp.)

968-26-0400-1

[3] Sistemas de control en tiempo discreto /

Katsuhiko Ogata.

Prentice Hall Hispanoamericana,, México : (1996) - (2ª ed.)

9688805394

[4] Ingeniería de control moderna /

Katsuhiko Ogata.

Prentice-Hall Hispanoamericana,, México : (1980)

Equipo Docente

CARLOS SALVADOR BETANCOR MARTÍN

(COORDINADOR)

Categoría: TITULAR DE ESCUELA UNIVERSITARIA

Departamento: INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

Teléfono: 928457327 **Correo Electrónico:** carlossalvador.betancor@ulpgc.es